

(12) NACH DEM VERTRÄG ÜBER DIE INTERNATIONALE ZUSAMMENARBEIT AUF DEM GEBIET DES PATENTWESENS (PCT) VERÖFFENTLICHTE INTERNATIONALE ANMELDUNG

(19) Weltorganisation für geistiges Eigentum
Internationales Büro

10/540811

(43) Internationales Veröffentlichungsdatum
15. Juli 2004 (15.07.2004)

PCT

(10) Internationale Veröffentlichungsnummer
WO 2004/058032 A1

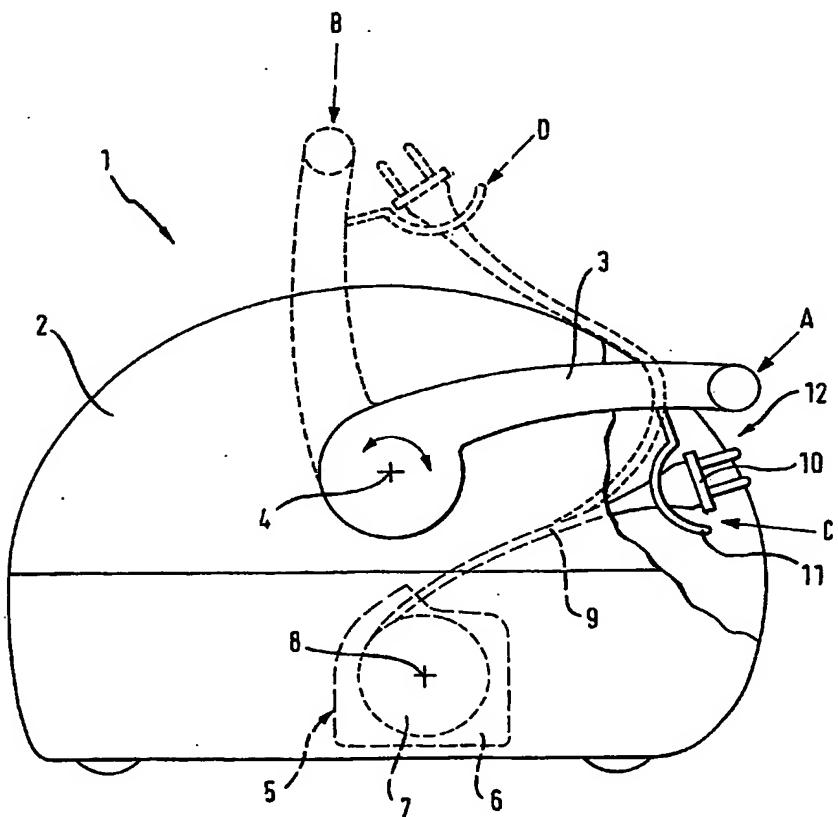
(51) Internationale Patentklassifikation⁷: **A47L 9/26**
 (21) Internationales Aktenzeichen: PCT/EP2003/014258
 (22) Internationales Anmeldedatum:
15. Dezember 2003 (15.12.2003)
 (25) Einreichungssprache: Deutsch
 (26) Veröffentlichungssprache: Deutsch
 (30) Angaben zur Priorität:
102 60 764.8 23. Dezember 2002 (23.12.2002) DE
 (71) Anmelder (*für alle Bestimmungsstaaten mit Ausnahme von US*): **BSH BOSCH UND SIEMENS HAUSGERÄTE GMBH [DE/DE]**; Carl-Wery-Str. 34, 81739 München (DE).

(72) Erfinder; und
 (75) Erfinder/Anmelder (*nur für US*): **SCHRÖTER, Jörg** [DE/DE]; Am Waldeck 10, 82194 Gröbenzell (DE).
 (74) Gemeinsamer Vertreter: **BSH BOSCH UND SIEMENS HAUSGERÄTE GMBH**; Carl-Wery-Str. 34, 81739 München (DE).
 (81) Bestimmungsstaaten (*national*): AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NI, NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SY, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM, ZW.

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

(54) Title: VACUUM CLEANER PROVIDED WITH AN AUXILIARY PULL-OUT DEVICE FOR AN ELECTRICAL CABLE

(54) Bezeichnung: STAUBSAUGER MIT EINER ELEKTROKABELAUSZUGSHILFE



(57) Abstract: The invention relates to a vacuum cleaner which comprises a body provided with a cable winding device arranged therein and used for winding and unwinding a power supply cable which is provided with an electric plug connected to an electric power network, and an auxiliary device for moving said electric plug from a first position where the power supply cable is wound to the shortest length thereof, to a second position where said cable or plug can be taken by hand for unwinding the cable. In order to be used in an ergonomic and simple manner by a user, said vacuum cleaner is provided with a mobile handle connected to the auxiliary device which is actuated by the displacement thereof, thereby making it possible to take the power supply cable or the electric plug directly by hand for unwinding the cable when the user actuates the vacuum cleaner handle.

WO 2004/058032 A1

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]



(84) **Bestimmungsstaaten (regional):** ARIPO Patent (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), eurasisches Patent (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), europäisches Patent (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IT, LU, MC, NL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI Patent (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

SC, SD, SE, SG, SK, SL, SY, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM, ZW, ARIPO Patent (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), eurasisches Patent (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), europäisches Patent (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IT, LU, MC, NL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI Patent (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG)

Erklärung gemäß Regel 4.17:

— *hinsichtlich der Berechtigung des Anmelders, ein Patent zu beantragen und zu erhalten (Regel 4.17 Ziffer ii) für die folgenden Bestimmungsstaaten AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NI, NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO, RU,*

Veröffentlicht:

— *mit internationalem Recherchenbericht*

Zur Erklärung der Zweibuchstaben-Codes und der anderen Abkürzungen wird auf die Erklärungen ("Guidance Notes on Codes and Abbreviations") am Anfang jeder regulären Ausgabe der PCT-Gazette verwiesen.

(57) Zusammenfassung: Die Erfindung betrifft einen Staubsauger mit einem Gehäuse, in dem eine Kabelwickelvorrichtung aufgenommen ist, zum Auf- und Abwickeln eines Netzkabels mit Netzstecker, und einer Hilfsvorrichtung zum Bewegen des Netzsteckers aus einer ersten Position, in der das Netzkabel aufgewickelt und auf seine kleinste Länge verkürzt ist, in eine zweite Position, in der das Netzkabel oder der Netzstecker zum Abwickeln des Netzkabels von Hand greifbar ist. Damit der Staubsauger durch einen Benutzer in ergonomischer Weise einfach betrieben werden kann, wird vorgeschlagen, am Staubsauger einen beweglich gelagerten Handgriff vorzusehen, der mit der Hilfsvorrichtung gekoppelt ist, wobei durch Bewegen des Handgriffs die Hilfsvorrichtung betätigt wird. Dies hat den Vorteil, dass das Netzkabel bzw. der Netzstecker zum Abwickeln des Netzkabels von Hand unmittelbar greifbar wird, wenn der Benutzer den Handgriff des Staubsaugers betätigt hat.

5

Staubsauger mit einer Elektrokabelauszugshilfe

Die Erfindung betrifft einen Staubsauger gemäß dem Oberbegriff des Patentanspruches 1.

10 Aus der US 3,999,640 ist eine Kabelwickelvorrichtung, insbesondere für Staubsauger und andere Haushaltsgeräte, bekannt. Der in diesem Stand der Technik offenbare Staubsauger weist eine von einer Tür verschließbare Öffnung auf, durch die ein Netzkabel und ein Netzstecker in das Gehäuse des Staubsaugers eingefahren werden kann, wenn der Staubsauger nicht benutzt wird. In diesem nichtbenutzten Zustand des Staubsaugers 15 ist das Netzkabel und der Netzstecker hinter der Tür im Gehäuse des Staubsaugers vollständig aufgenommen. Die Tür kann durch Betätigen einer Fußtaste geöffnet werden. Gleichzeitig wird der Netzstecker durch einen mit der Tür verbundenen Mitnehmer herausgezogen. Dadurch wird der im Gehäuse des Staubsaugers verborgene Netzstecker leicht zugänglich, wenn der Staubsauger betrieben werden soll. Nachteilig ist 20 jedoch, dass eine gesonderte Fußtaste nötig ist, um die Tür und den Mitnehmer zu betätigen. Dies macht die Benutzung des Staubsaugers umständlich.

Aufgabe der Erfindung ist es, einen gattungsgemäßen Staubsauger mit einer Hilfsvorrichtung zum Bewegen des Netzsteckers derart weiterzubilden, dass die 25 Hilfsvorrichtung in einfacher Weise bedienbar ist. Insbesondere soll ein Staubsauger geschaffen werden, der durch einen Benutzer in ergonomischer Weise einfach betrieben werden kann.

Diese Aufgabe wird erfindungsgemäß dadurch gelöst, dass ein beweglich am 30 Staubsauger gelagerter Handgriff vorgesehen ist, der mit der Hilfsvorrichtung gekoppelt ist und durch Bewegen des Handgriffs die Hilfsvorrichtung betätigt wird. Diese Lösung hat den Vorteil, dass ein gesondertes Betätigungsselement für die Hilfsvorrichtung entfallen kann. Die Betätigung der Hilfsvorrichtung mittels des beweglich gelagerten Handgriffs hat den weiteren Vorteil, dass das Netzkabel bzw. der Netzstecker zum Abwickeln des 35 Netzkabels von Hand unmittelbar greifbar wird, wenn der Benutzer den Handgriff des Staubsaugers betätigt hat.

5 Als Koppelung soll nicht nur eine mechanisch oder elektrische Wirkverbindung zwischen Handgriff und Hilfsvorrichtung verstanden werden, sondern jegliche bekannte Art einer Wirkverbindung, die durch eine ursächliche Bewegung des Handgriffs eine gewünschte Wirkreaktion an der Hilfsvorrichtung auslöst. Die Hilfsvorrichtung umfasst nicht nur ein Stellelement, welches beispielsweise ein mechanisches Greifelement sein kann, das den

10 Netzstecker bewegt, sondern es kann insbesondere jede Art von Sensor, wie z.B. einen Auslösemechanismus oder einen elektrischen Schalter umfassen, der eine Bewegung des Handgriffs erkennt und aufgrund des Erkennens der Handgriffbewegung ein Stellelement in Funktion setzt.

15 Staubsauger werden zumeist aus dem unmittelbaren Umfeld des Benutzers weggeräumt, wenn Sie nicht betrieben werden. Dazu ist der Staubsauger vorzugsweise mit einem Handgriff versehen, mit dem der Benutzer den Staubsauger vom Aufbewahrungsort zum Reinigungsplatz und zurück transportieren kann. Es ist somit zu erwarten, dass vor der Inbetriebnahme des Staubsaugers der Handgriff zumindest einmal von dem Benutzer

20 gegriffen wird. Die Erfindung sieht nun vor, dieses zumindest einmalige Ergreifen des Handgriffs vor jeder erneuten Benutzung des Staubsaugers dazu zu nutzen, die Hilfsvorrichtung zu betätigen. Für den Benutzer wird somit eine zusätzliche Handlung entbehrlich, um die Hilfsvorrichtung zu betätigen.

25 In einer bevorzugten Ausgestaltung der Erfindung weist die Hilfsvorrichtung ein Greifelement auf, das beim Bewegen des Handgriffs aus seiner Grundstellung heraus, den Netzstecker in die zweite Position bewegt. Das Greifelement hält den Netzstecker vorzugsweise an der dem Netzkabel zugewandten Seite des Netzsteckers, so dass der Netzstecker aus einer ersten Position, in der das Netzkabel aufgewickelt und auf seine

30 kleinste Länge verkürzt ist, in eine zweite Position gezogen werden kann, in der das Netzkabel bzw. der Netzstecker zum Abwickeln des Netzkabels von Hand greifbar ist. Das Greifelement ist derart ausgebildet, dass der Netzstecker von dem Greifelement zuverlässig gehalten wird, selbst wenn die Kabelwickelvorrichtung hohe Zugkräfte auf das Netzkabel ausübt. Das Greifelement ist vorzugsweise derart ausgebildet, dass beim

35 Greifen des Netzsteckers und Abwickeln des Netzkabels von Hand das Netzkabel ungehindert entlang des Greifelements herausziehbar ist. Durch das erfindungsgemäße Greifelement wird eine einfach aufgebaute, kostengünstige mechanische Vorrichtung geschaffen, um den Netzstecker aus seiner ersten Position, in der das Netzkabel

5 aufgewickelt und auf seine kleinste Länge verkürzt ist, in eine zweite Position, in der das Netzkabel bzw. der Netzstecker zum Abwickeln des Netzkabels von Hand greifbar ist, bewegt wird.

In einer einfachen Variante der Erfindung ist das Greifelement direkt am Handgriff 10 befestigt. Eine direkte Befestigung des Greifelements am Handgriff ist insbesondere dann sinnvoll, wenn der Handgriff bügelförmig ausgebildet ist und die beiden schenkelartigen Enden des Handgriffs ausreichend lang ausgebildet sind, damit das Greifelement den Netzstecker bei Schwenken des Handgriffs ausreichend weit aus dem Gehäuse des Staubsaugers herauszieht. Diese Variante ist nicht nur besonders kostengünstig 15 realisierbar, sondern deren Funktion ist einem Benutzer in einer besonders anschaulichen Weise besonders deutlich gemacht.

Wenn das Greifelement elektrisch betätigbar am Staubsauger gelagert ist, kann es durch einen mit dem Handgriff schaltbaren elektrischen Schalter aktivierbar sein. Beispielsweise 20 kann das Greifelement mittels eines Elektromotors betätigt werden, wenn der elektrische Schalter geschlossen und der Elektromotor mit Strom versorgt wird. Der elektrische Schalter kann in Bezug auf den Handgriff an unterschiedlichsten Positionen vorgesehen sein. Das Greifelement wird dabei je nach Position des elektrischen Schalters gegenüber dem Handgriff in einer bestimmten Position des Handgriffs aktiviert. Bevorzugte 25 Positionen des Handgriffs, in denen der elektrische Schalter das Greifelement aktiviert, kann beispielsweise die Position des Handgriffs sein, in der der Staubsauger getragen wird oder die Position des Handgriffs sein, in der der Handgriff aus seiner Ruheposition in Richtung auf das Gehäuse des Staubsaugers zu bewegt ist. Trotz fehlender Stromversorgung über das Netzkabel des Staubsaugers kann die elektrische Energie zum 30 Aktivieren des elektrisch betätigbaren Greifelements aus einem elektrischen Energiespeicher, wie z.B. eine Batterie oder ein Akku erfolgen. Der Vorteil eines elektrisch betätigbaren Greifelementes liegt darin, dass der Benutzer keine erhöhten Kräfte zum Bewegen des Handgriffs aufwenden muss. Die Energie zum Bewegen des Greifelements in die zweite Position des Netzsteckers wird aus dem Energiespeicher entnommen und 35 muss deshalb nicht durch den Benutzer aufgebracht werden.

Alternativ kann das Greifelement am Staubsauger beweglich gelagert und über ein mechanisches Bauteil mit dem Handgriff gekoppelt sein. Die Energie zum Bewegen des

5 Greifelements wird dabei allein aus der Energie zur Verfügung gestellt, die zum Bewegen des Handgriffes durch den Benutzer aufgebracht wird. Durch das mechanische Koppeln von Greifelement und Handgriff ist eine gesonderte Stromversorgung zum Betätigen des Greifelements entbehrlich. Somit ist das erfindungsgemäße Greifelement funktionsfähig, wenn der Staubsauger an keinerlei Energieversorgung angeschlossen ist. Insbesondere
10 ist die Verwendung mechanischer Bauteile zur Kopplung von Greifelement und Handgriff im allgemeinen kostengünstiger als eine elektrische Lösung.

In einer Ausgestaltung der Erfindung ist der Handgriff und das Greifelement schwenkbar am Staubsauger gelagert. In diesem Fall ist der Handgriff beispielsweise über ein Hebel-
15 bzw. Zahnradgetriebe oder einen Riementrieb mit dem Greifelement gekoppelt. Das Greifelement kann den Netzstecker in seiner ersten Position, in der das Netzkabel aufgewickelt und auf seine kleinste Länge verkürzt ist, halten, wenn sich der Handgriff in seiner Ruhestellung befindet. Wird der Handgriff nun aus seiner Ruhestellung in eine Tragestellung geschwenkt, so schwenkt das Greifelement den Netzstecker aus der ersten
20 Position in die zweite Position, in der das Netzkabel bzw. der Netzstecker zum Abwickeln des Netzkabels von Hand greifbar ist. Es kann auch vorgesehen sein, dass das Greifelement während des Schwenkens des Handgriffs aus seiner Ruheposition in die Trageposition nicht verschwenkt wird und ein Schwenken des Greifelements erst dann erfolgt, wenn der Handgriff aus seiner Trageposition wieder in seine Ruheposition
25 zurückgeschwenkt wird. Alternativ kann vorgesehen sein, dass sich das Greifelement in der ersten Position des Netzsteckers befindet, wenn der Handgriff in seiner Ruheposition ist und das Greifelement in die zweite Position des Netzsteckers schwenkt, wenn der Handgriff aus seiner Ruheposition in Richtung auf das Gehäuse des Staubsaugers zugeschwenkt wird. Bei der ersten Alternative wird der Netzstecker in die greifbare
30 Position gebracht, sobald der Staubsauger zum Tragen aufgenommen wird. Bei der zweiten Alternative wird der Netzstecker in seine greifbare Position gebracht, sobald der Staubsauger nach dem Tragen abgesetzt und der Handgriff in seine Ruheposition verschwenkt wird. Bei der dritten Alternative wird der Netzstecker erst dann in seine greifbare Position gebracht, wenn der Staubsauger nach dem Tragen abgesetzt, der
35 Handgriff in seine Ruhestellung geschwenkt und durch ein zusätzliches Drücken des Handgriffs in Richtung auf das Gehäuse des Staubsaugers zubewegt wird. Jede dieser Alternativen kann die Bedienung des Staubsaugers in einfacher Weise ermöglichen. Die mechanischen Bauteile, die den Handgriff mit dem Greifelement koppeln, können derart

- 5 ausgebildet sein, dass alle beschriebenen Alternativen innerhalb eines Staubsaugers wahlweise möglich sind. Dazu kann ein vom Benutzer betätigbares Stellglied vorgesehen sein, das die mechanischen Getriebebauteile entsprechend der vom Benutzer gewünschten Alternative einstellt.
- 10 Ist der Handgriff schwenkbar und das Greifelement verschieblich am Staubsauger gelagert, so kann der Handgriff einen Hebel oder einen Nocken aufweisen, der einen mit dem Greifelement verbundenen Schieber oder einen Teleskoparm betätigt. Die Verwendung eines verschieblich am Staubsauger gelagerten Greifelements hat den Vorteil, dass der Netzstecker zusammen mit dem Netzkabel über eine weitere Strecke 15 hinweg aus der Kabelwickelvorrichtung herausgezogen werden kann, als dies bei einem schwenkbar am Gehäuse gelagerten Greifelement möglich wäre. Je nach Lage des Hebels bzw. des Nockens am Handgriff wird das verschiebliche Greifelement in einer bestimmten Position des schwenkbaren Handgriffs in die zweite Position des Netzkabels verschoben. In einer Ausgestaltung der Erfindung ist das Greifelement vorzugsweise 20 dann in die zweite Position des Netzsteckers verschoben, wenn der schwenkbare Handgriff sich in der Trageposition befindet. Das verschiebliche Greifelement kann mittels federelastischer Vorspannung oder durch eine Zwangsführung in die erste Position des Netzsteckers vorgespannt sein. Durch diese Vorspannung des verschieblichen Greifelements ist sichergestellt, dass das Greifelement in die erste Position des 25 Netzsteckers zurückkehrt, wenn der schwenkbare Handgriff in die Ruhestellung geschenkt wird. Dies hat den Vorteil, dass das Greifelement, wenn der Handgriff sich in einer Ruheposition befindet und der Staubsauger betriebsbereit ist, nicht über die Außenkontur des Staubsaugers hervorsteht.
- 30 Alternativ kann der Handgriff verschieblich und das Greifelement schwenkbar am Staubsauger gelagert sein. Dazu weist das Greifelement vorzugsweise einen Hebel oder einen Nocken auf, der einen mit dem Handgriff verbundenen Schieber betätigt. Vorzugsweise ist das Greifelement mit einem Zahnradgetriebe gekoppelt, das in eine Zahnstange am Handgriff eingreift. Ist das Greifelement, welches ein Zahnrad trägt, mittels eines Zwischenzahnrades mit der Zahnstange am Handgriff gekoppelt, so wird das 35 Greifelement aus der ersten Position des Netzsteckers in die zweite Position des Netzsteckers geschwenkt, wenn der Handgriff aus seiner Ruheposition in die Trageposition herausgezogen ist. Wird der Handgriff wieder in seine Ruheposition

- 5 zurückgeschoben, so schwenkt das Greifelement wieder in die erste Position des Steckers zurück. In der eingeschobenen Position des Handgriffs ist das Greifelement hinter die Kontur des Staubsaugers zurückgeschwenkt und der Staubsauger ist betriebsbereit, ohne dass das Greifelement des Staubsaugers störend hervorsteht.
- 10 In einer weiteren Alternative kann sowohl der Handgriff als auch das Greifelement verschieblich am Staubsauger gelagert sein. Zur Betätigung des verschieblichen Greifelements durch den verschieblichen Handgriff kann ein Mitnehmer vorgesehen sein, der den Handgriff mit dem Greifelement koppelt. In dieser Ausgestaltung der Erfindung ergibt sich der Vorteil, dass das Greifelement genau in dem Maße aus der ersten Position 15 des Netzsteckers in die zweite Position verschoben wird, indem der Handgriff aus dem Gehäuse des Staubsaugers herausgezogen wird. Dies hat den Vorteil, dass der Benutzer durch das Maß, in dem er den Handgriff aus dem Gehäuse des Staubsaugers herauszieht, die Weite des Hervortretens des Netzsteckers beeinflussen kann.
- 20 In einer weiteren vorteilhaften Ausgestaltung der Erfindung ist das Greifelement mittels eines Sperrglieds oder einer Schaltkulisse unter einer Vorspannung in der ersten Position des Netzsteckers gehalten und das Sperrglied bzw. die Schaltkulisse ist durch Bewegen des Handgriffs aus seiner Grundstellung herauslösbar. Aufgrund der Vorspannung des Greifelements genügt eine minimale Bewegung des Handgriffs, um das Sperrglied bzw. 25 die Schaltkulisse auszulösen und das Greifelement vollständig aus der ersten Position in die zweite Position des Netzsteckers zu bewegen. Vorzugsweise ist das Sperrglied bzw. die Schaltkulisse derart ausgebildet, dass ein kurzes Antippen des Handgriffs aus seiner Ruheposition in Richtung auf das Gehäuse des Staubsaugers zu geneigt, um das Greifelement vollständig in die zweite Position des Netzsteckers zu bewegen. Dies hat 30 den Vorteil, dass für den Benutzer nur eine kurze impulsartige Bewegung erforderlich ist, um das Greifelement vollständig auszulösen.

In einer vorteilhaften Weiterbildung dieser Variante ist das Greifelement durch die in der Kabelwickelvorrichtung gespeicherte Energie für das Aufwickeln des Netzkabels in die 35 erste Position des Netzsteckers vorspannbar. Dies hat den Vorteil, dass der Benutzer das Greifelement nicht gesondert in die erste Position des Netzsteckers vorspannen muss, sondern die Kabelwickelvorrichtung das Greifelement in die erste Position des

5 Netzsteckers vorspannt, wenn das Netzkabel von der Kabelwickelvorrichtung auf seine kleinste Länge verkürzt wird.

Die Erfindung ist im Folgenden anhand verschiedener Ausführungsbeispiele näher erläutert.

10

Es zeigen in schematischen Darstellungen:

Figur 1 einen erfindungsgemäßen Staubsauger mit einem Greifelement, das am Handgriff befestigt ist;

15

Figur 2 einen erfindungsgemäßen Staubsauger mit schwenkbar am Staubsauger gelagerten Handgriff und schwenkbar am Staubsauger gelagertem Greifelement;

20 Figur 3

einen erfindungsgemäßen Staubsauger mit einem schwenkbar am Staubsauger gelagerten Handgriff und einem verschieblich am Staubsauger gelagertem Greifelement;

25

Figur 4 einen erfindungsgemäßen Staubsauger mit verschieblich am Staubsauger gelagertem Handgriff und einem schwenkbar am Staubsauger gelagertem Greifelement;

30

Figur 5 einen erfindungsgemäßen Staubsauger mit einem verschieblich am Staubsauger gelagerten Handgriff und einem verschieblich am Staubsauger gelagertem Greifelement;

Figur 6a

einen vergrößerten Ausschnitt aus einem erfindungsgemäßen Staubsauger mit einem Sperrglied, das das Greifelement unter einer Vorspannung hält;

35 Figur 6b

einen vergrößerten Ausschnitt aus einem erfindungsgemäßen Staubsauger mit einer Schaltkulisse, die das Greifelement unter einer Vorspannung hält;

5 Figur 7 einen erfindungsgemäßen Staubsauger mit einem durch einen Schalter elektrisch betätigbaren Greifelement.

In der Figur 1 ist ein Staubsauger 1 schematisch dargestellt. Der Staubsauger 1 weist ein Gehäuse 2 auf, an dem ein Handgriff 3 schwenkbar gelagert ist. Der Handgriff 3 ist um 10 seine Schwenkachse 4 aus einer Ruheposition A in eine Trageposition B schwenkbar. Innerhalb des Gehäuses 2 ist eine Kabelwickelvorrichtung 5 angeordnet. Die Kabelwickelvorrichtung 5 weist ein Kabelgehäuse 6 auf, in dem eine Kabeltrommel 7 drehbar um eine Achse 8 gelagert ist. Ein erstes Ende eines Netzkabels 9 ist an der Kabeltrommel 7 befestigt. Ein zweites Ende des Netzkabels 9 weist einen Netzstecker 10 auf. Der Netzstecker 10 ist hinter der Außenkontur des Gehäuses 2 in einer ersten Position C gehalten, in der das Netzkabel 9 auf der Kabeltrommel 7 aufgewickelt und auf seine kleinste Länge verkürzt ist. An dem Handgriff 3 ist ein Greifelement 11 befestigt. Das Greifelement 11 dient als Hilfsvorrichtung 12, um das Netzkabel 9 aus der ersten Position C in eine zweite Position D zu bewegen, in der das Netzkabel 9 bzw. der 15 Netzstecker 10 zum Abwickeln des Netzkabels 9 von der Kabeltrommel 7 von Hand greifbar ist. Das Greifelement 11 ist schalenförmig ausgebildet und weist einen Schlitz auf, der breit genug ist, um das Netzkabel 9 hindurchzulassen und schmal genug ist, um den Netzstecker 10 festzuhalten. Um den Netzstecker 10 festzuhalten, hingreift das 20 schalenförmige Greifelement 11 den Netzstecker 10. In der Trageposition B des Handgriffs 3 befindet sich der Netzstecker 10 in der zweiten Position d. Aus der zweiten Position D des Netzsteckers 10 ist dieser von Hand nach oben aus dem schalenförmigen Greifelement 11 herausziehbar. Nachdem ein Benutzer den Netzstecker 10 aus dem Greifelement 11 entnommen hat, kann der Handgriff 3 zusammen mit dem daran 25 befestigten Greifelement 11 wieder in die Ruheposition A des Handgriffs 3 zurückgeschwenkt werden.

In einer Ausführungsvariante gemäß Figur 2 ist der Handgriff 3 um die Schwenkachse 4 schwenkbar am Gehäuse 2 des Staubsaugers 1 befestigt. Das Greifelement 11 ist um eine Drehachse 13 aus der ersten Position C in die zweite Position D schwenkbar am 30 Gehäuse 2 des Staubsaugers 1 gelagert. Die Schwenkachse 4 des Handgriffs 3 ist mit der Drehachse 13 des Greifelements 11 über einen mechanischen Antrieb 14 verbunden. Der mechanische Antrieb 14 weist eine erste Riemscheibe 15 auf, die durch Schwenken des Handgriffs 3 in Drehung versetzt wird. Eine zweite Riemscheibe 16 ist

5 mit dem Greifelement 11 verbunden und zusammen mit diesem um die Drehachse 13 drehbar. Die erste Riemscheibe 15 ist mit der zweiten Riemscheibe 16 über einen Riementrieb 17 gekoppelt. Bei Schwenken des Handgriffs 3 aus der Ruheposition A in die Trageposition B wird die erste Riemscheibe 15 entgegen dem Uhrzeigersinn gedreht und der Riementrieb 17 bewegt. Der Riementrieb 17 wiederum dreht die zweite 10 Riemscheibe 16 entgegen dem Uhrzeigersinn und schwenkt das Greifelement 11 aus der ersten Position C in die zweite Position d. Durch Umlegen des Riementriebs 17 derart, dass die beiden Bandtrums des Riementriebs 17 über Kreuz laufen, kann die Kopplung zwischen Handgriff 3 und Greifelement 11 verändert werden. Dann wird das Greifelement 11 in die zweite Position D geschwenkt, wenn der Handgriff 3 in seine Ruheposition A 15 geschwenkt wird.

In der Ausbildungsvariante gemäß Figur 3 ist der Handgriff 3 aus der Ruheposition A in die Trageposition B schwenkbar am Gehäuse 2 gelagert. Das Greifelement 11 ist in einem Schiebelager 18 aus der ersten Position C in die zweite Position D verschieblich im 20 Staubsauger 1 gelagert. Der um die Schenkachse 4 drehbare Handgriff 3 ist mit einem als Nocken 20 ausgebildeten Hebel 19 verbunden. Der Nocken 20 betätigt das verschieblich im Staubsauger 1 gelagerte Greifelement 11 wenn der Handgriff 3 aus der Ruheposition A in die Trageposition B geschwenkt wird. Statt eines Nockens 12 der auf das dem Nocken 12 zugewandte Ende des Greifelementes 11 drückt kann auch ein Hebel 25 11 vorgesehen sein, der mittels eines nicht dargestellten Schwenkgelenks direkt mit dem Greifelement 11 gekoppelt ist. Durch eine direkte Kopplung von Handgriff 3 und Greifelement 11 ist sichergestellt, dass bei Schwenken des Handgriffs 3 aus der Trageposition B in die Ruheposition A das Greifelement aus der zweiten Position D wieder in die erste Position C zurückbewegt wird. Im Falle der Verwendung eines 30 Nockens 12, wie in Figur 3 dargestellt, ist ein Schieber 21 mittels einer Feder 22 in die erste Position C vorgespannt. Damit der Netzstecker 10 ausreichend weit über die Kontur des Gehäuses 2 des Staubsaugers 1 hinausbewegt werden kann, kann der Schieber 21 als Teleskoparm 23 ausgebildet sein.

35 Bei der Ausführungsvariante gemäß Figur 4 ist der Handgriff 3 verschieblich im Staubsauger 1 gelagert. Das Greifelement 11 ist um die Drehachse 13 aus der ersten Position C in die zweite Position D schwenkbar. Der Handgriff 3 weist eine Zahnstange 24 auf. In die Zahnstange 24 greift ein Zahnradgetriebe 25 ein, das mit dem um die

5 Drehachse 13 schwenkbare Greifelement 11 gekoppelt ist. Das Zahnradgetriebe 25 besteht aus einem ersten Zahnrad 26, das mit dem Greifelement 11 verbunden ist und einem zweiten Zahnrad 27, das die Schiebebewegung der Zahnstange 24 als Drehbewegung auf das erste Zahnrad 26 überträgt. So wird bei Herausziehen des Handgriffs 3 aus der Ruheposition A in die Trageposition B das Greifelement 11 aus der
10 ersten Position C in die zweite Position D geschwenkt.

In der Ausführungsvariante gemäß Figur 5 ist sowohl der Handgriff 3 als auch das Greifelement 11 verschieblich im Staubsauger 1 gelagert. An dem verschieblich in dem Staubsauger 1 gelagerten Handgriff 3 ist ein Mitnehmer 28 befestigt. Der Mitnehmer 28
15 greift in eine Ausnehmung 29 am Schieber 21 ein. Durch Ziehen des Handgriffes 3 aus der Ruheposition A in die Trageposition B wird der Schieber 21 zusammen mit dem Greifelement 11 aus der ersten Position C in die zweite Position D geschoben. Bei Zurückziehen des Handgriffs 3 aus der Trageposition B in die Ruheposition A wird das Greifelement 11 mittels des in die Ausnehmung 29 am Schieber 21 eingreifende
20 Mitnehmers 28 von der zweiten Position D in die erste Position C zurückgeführt. Alternativ kann statt des Mitnehmers 28 der in die Ausnehmung 29 am Schieber 21 eingreift, auch ein Mitnehmer 28 vorgesehen sein, der am Ende des Schiebers 21 angreift. Der Schieber 21 ist dann beispielsweise mittels einer Feder in die erste Position C des Greifelementes 11 vorgespannt. Der Schieber 21 wird dann nicht durch den Handgriff 3 in die erste
25 Position C zurückgeführt, sondern allein durch Federkraft.

Die Figuren 6a und 6b zeigen einen vergrößerten Ausschnitt aus einem erfindungsgemäßen Staubsauger. Es sind insbesondere Beispiele von Sperrvorrichtungen gezeigt, die das Greifelement 11 unter einer Vorspannung in der
30 ersten Position C halten. Das um die Drehachse 13 schwenkbare Greifelement 11 ist entgegen der Spannkraft einer Druckfeder 30 in die erste Position C vorspannbar. Zum Sperren des Greifelementes 11 in der vorgespannten ersten Position C weist das Greifelement 11 der Drehachse 13 gegenüberliegend einen Riegel 31 auf. Ein Sperrglied 32 ist um ein Zapfenlager 33 schwenkbar am Staubsauger 1 gelagert. Das Sperrglied 35 besteht aus einer Klinke 34 und einer Taste 35. Die Klinke 34 hintergreift den Riegel 31 derart, dass das Greifelement 11 gegen die Druckfeder 30 in einer vorgespannten ersten Position C gehalten ist. Die Taste 35 ist dem Zapfenlager 33 des Sperrglieds 32 gegenüberliegend angeordnet. Durch Drücken des Handgriffs 3 in Richtung auf das

5 Gehäuse 2 des Staubsaugers 1 zu wird die Taste 35 des Sperrglieds 32 betätigt und das Sperrglied 32 schwenkt im Uhrzeigersinn um das Zapfenlager 33. Durch das Schwenken gibt die Klinke 34 den Riegel 31 frei und die vorgespannte Druckfeder 30 schwenkt das Greifelement 11 um die Drehachse 13 aus der ersten Position C in die zweite Position d. So kann durch einfaches Antippen des Handgriffs 3 von oben die Sperrvorrichtung
10 ausgelöst werden und das Greifelement 11 schwenkt unmittelbar aus der ersten Position C in die zweite Position d.

Alternativ zu dem Sperrglied 32 kann die Sperrvorrichtung, wie in Figur 6b dargestellt, auch als Schaltkulisse 36 ausgebildet sein. Die Schaltkulisse 36 wird gebildet aus einem
15 schlitzförmigen Langloch 37, das am um die Drehachse 13 schwenkbare Greifelement 11 ausgebildet ist. Ein Bolzen 38 durchdringt das Langloch 37 und ist an seinen beiden Enden in einer V-förmigen Nut 39 geführt. Die V-förmigen Nuten 39 sind gegenüberliegend am Gehäuse 2 des Staubsaugers 1 ausgebildet und führen den Bolzen 38 entlang einer V-förmigen Bewegungsbahn. In der gezeigten Position befindet sich der
20 Bolzen 38 gemäß der ersten Position C am Ende des kurzen Schenkels der V-förmigen Nut. Wird das Greifelement 11 aus der ersten Position C in die zweite Position D geschwenkt, so verschiebt sich der Bolzen 38 entlang der V-förmigen Nut in Richtung des Endes des langen Schenkels der V-förmigen Nut 39. In dieser zweiten Position D ist das Greifelement 11 derart um die Drehachse 13 geschwenkt, dass das schlitzförmige
25 Langloch 37 am Greifelement 11 aus der horizontalen Lage in eine senkrechte Lage verschwenkt ist. Durch Drücken des Handgriffs 3 in Richtung auf das Gehäuse 2 des Staubsaugers 1 zu kommt der Angriff 3 auf der Oberkante des das Langloch 37 aufweisende Ende des Greifelements 11 zu liegen und drückt das Greifelement um die Drehachse 13 im Uhrzeigersinn in die erste Position c. Das Greifelement 11 schwenkt
30 entgegen dem Uhrzeigersinn um einen kleinen Winkel zurück, bis der Bolzen 38 am Ende des kurzen Schenkels der V-förmigen Nut 39 anliegt. In dieser Position ist das Greifelement 11 entgegen der Vorspannung der Druckfeder 30 in einer ersten Position C gehalten.

35 In der Figur 7 ist eine elektrische Variante eines erfindungsgemäßen Staubsaugers schematisch dargestellt. Das Greifelement 11 ist um die Drehachse 13 schwenkbar am Staubsauger 1 gehalten. Das Greifelement 11 ist über einen elektromotorischen Antrieb
40 zwischen der ersten Position C und der zweiten Position D schwenkbar. Der

- 5 elektromotorische Antrieb 40 wird durch einen elektrischen Schalter 41 aktiviert. Der Schalter 41 ist derart am Staubsauger 1 angebracht, dass der durch Schwenken des Handgriffs 3 betätigbar ist. Im gezeigten Ausführungsbeispiel wird der elektrische Schalter 41 betätigt und der Stromkreis zu dem elektromotorischen Antrieb geschlossen, wenn der Handgriff 3 in Richtung auf das Gehäuse 2 des Staubsauger 1 zugeschwenkt wird.
- 10 Alternativ kann der Schalter 21 derart ausgebildet bzw. angeordnet sein, dass der elektromotorische Antrieb 40 motiviert wird, wenn der Handgriff 3 in die Trageposition B geschwenkt wird.

5

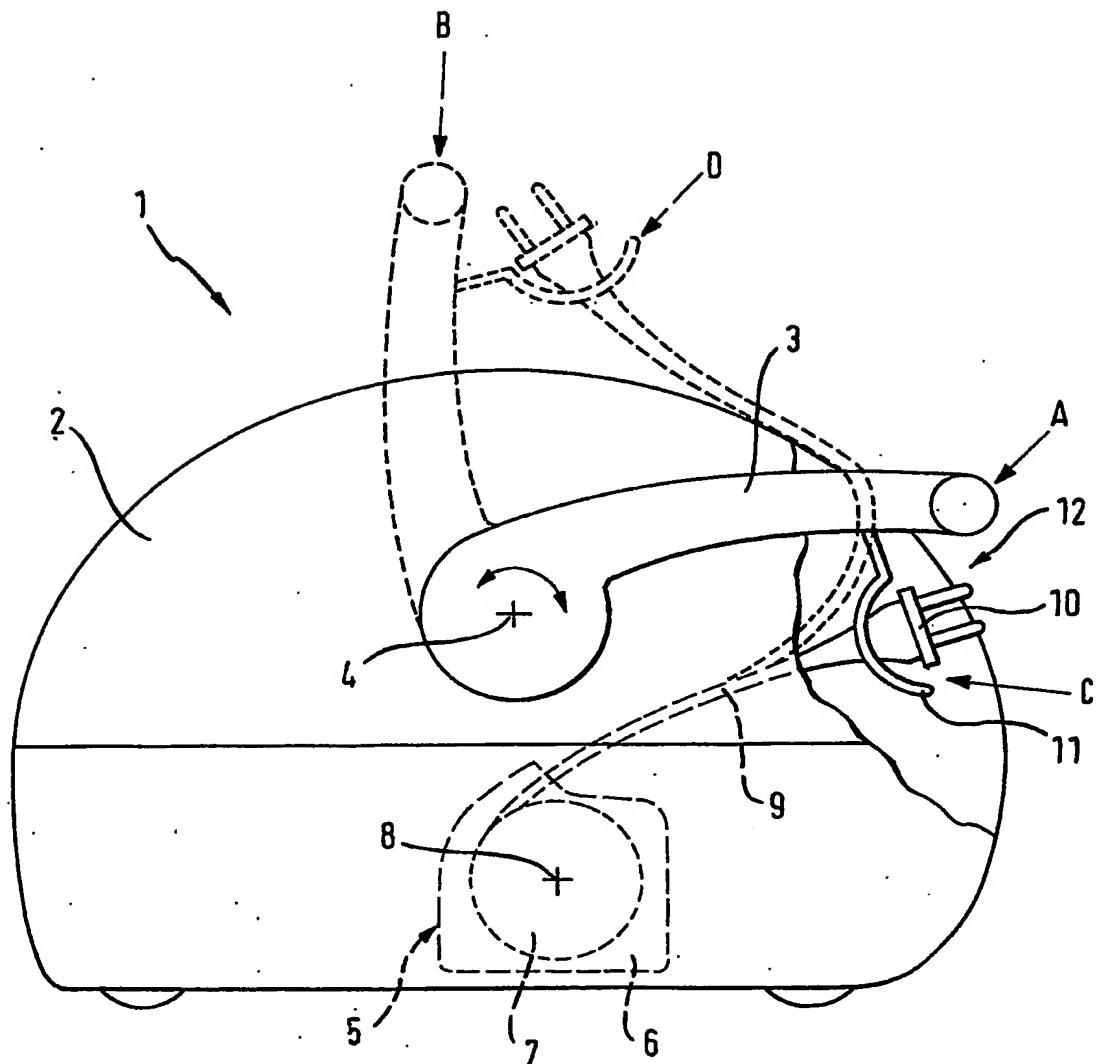
Patentansprüche

1. Staubsauger (1) mit einem Gehäuse (2), in dem eine Kabelwickelvorrichtung (5) aufgenommen ist, zum Auf- und Abwickeln eines Netzkabels (9) mit Netzstecker (10), und einer Hilfsvorrichtung (12) zum Bewegen des Netzsteckers (10) aus einer ersten Position (C), in der das Netzkabel (9) aufgewickelt und auf seine kleinste Länge verkürzt ist, in eine zweite Position (D), in der das Netzkabel (9) oder der Netzstecker (10) zum Abwickeln des Netzkabels (9) von Hand greifbar ist, dadurch gekennzeichnet, dass ein beweglich am Staubsauger (1) gelagerter Handgriff (3) vorgesehen ist, der mit der Hilfsvorrichtung (12) gekoppelt ist und durch Bewegen des Handgriffs (3) die Hilfsvorrichtung (12) betätigt wird.
2. Staubsauger nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die Hilfsvorrichtung (12) ein Greifelement (11) aufweist, das beim Bewegen des Handgriffs (3) aus einer Ruheposition (A) heraus, den Netzstecker (10) in die zweite Position (D) bewegt.
3. Staubsauger nach Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet, dass das Greifelement (11) am Handgriff (3) befestigt ist.
4. Staubsauger nach Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet, dass das Greifelement (11) elektrisch betätigbar am Staubsauger (1) gelagert und durch einen mit dem Handgriff (3) schaltbaren elektrischen Schalter (41) aktivierbar ist.
5. Staubsauger nach Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet, dass das Greifelement (11) am Staubsauger (1) beweglich gelagert und über einen mechanischen Antrieb (14) mit dem Handgriff (3) gekoppelt ist.
- 30 6. Staubsauger nach Anspruch 5, dadurch gekennzeichnet, dass der Handgriff (3) und das Greifelement (11) schwenkbar am Staubsauger (1) gelagert und über ein Hebel- bzw. Zahnradgetriebe oder einen Riementrieb (17) gekoppelt sind.

- 5 7. Staubsauger nach Anspruch 5, dadurch gekennzeichnet, dass der Handgriff (3) schwenkbar und das Greifelement (11) verschieblich am Staubsauger gelagert sind, und der Handgriff (3) einen Hebel (19) oder Nocken (20) aufweist, der einen mit dem Greifelement (11) verbundenen Schieber (21) oder ein Teleskoparm (23) betätigt.
- 10 8. Staubsauger nach Anspruch 5, dadurch gekennzeichnet, dass der Handgriff (3) verschieblich und das Greifelement (11) schwenkbar am Staubsauger (1) gelagert sind.
9. Staubsauger nach Anspruch 8, dadurch gekennzeichnet, dass das Greifelement (11) den Hebel (19) oder den Nocken (20) aufweist, der einen mit dem Handgriff (3) verbundenen Schieber (21) betätigt.
- 15 10. Staubsauger nach Anspruch 8, dadurch gekennzeichnet, dass das Greifelement (11) mit einem Zahnradgetriebe (25) gekoppelt ist, das in eine Zahnstange (24) am Handgriff (3) eingreift.
11. Staubsauger nach Anspruch 5, dadurch gekennzeichnet, dass der Handgriff (3) und das Greifelement (11) verschieblich am Staubsauger (1) gelagert und über einen Mitnehmer (28) gekoppelt sind.
- 20 12. Staubsauger nach Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet, dass das Greifelement (11) mittels eines Sperrglieds (32) oder einer Schaltkulisse (36) unter einer Vorspannung in der ersten Position (C) des Netzsteckers (10) gehalten ist und das Sperrglied (32) bzw. die Schaltkulisse (36) durch Bewegen des Handgriffs (3) aus seiner Grundstellung heraus auslösbar ist.
- 25 13. Staubsauger nach Anspruch 12, dadurch gekennzeichnet, dass das Greifelement (11) durch die in der Kabelwickelvorrichtung (5) gespeicherte Energie für das Aufwickeln des Netzkabels (9) in die erste Position (C) des Netzsteckers (10) vorspannbar ist.

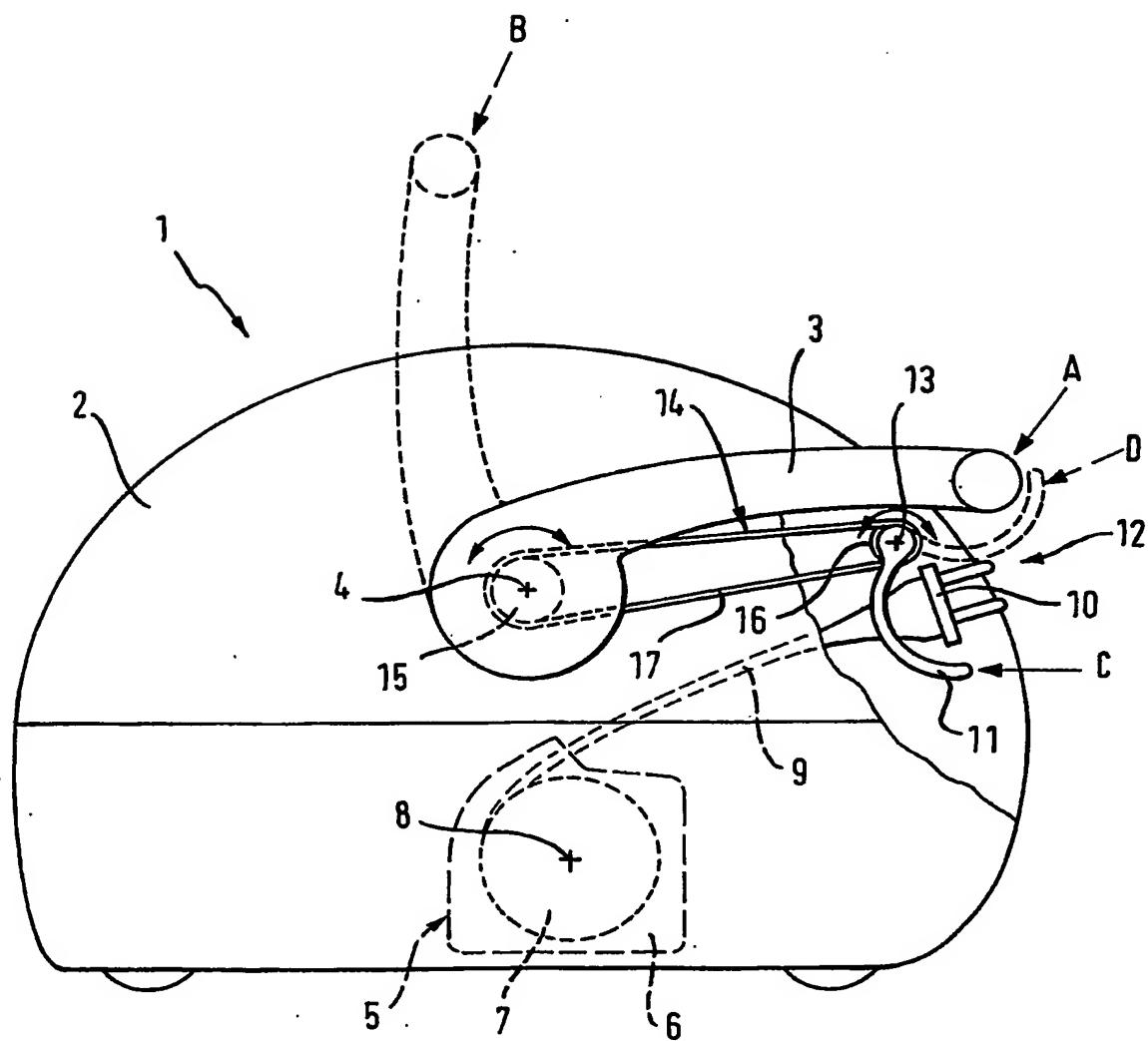
1 / 7

Fig. 1



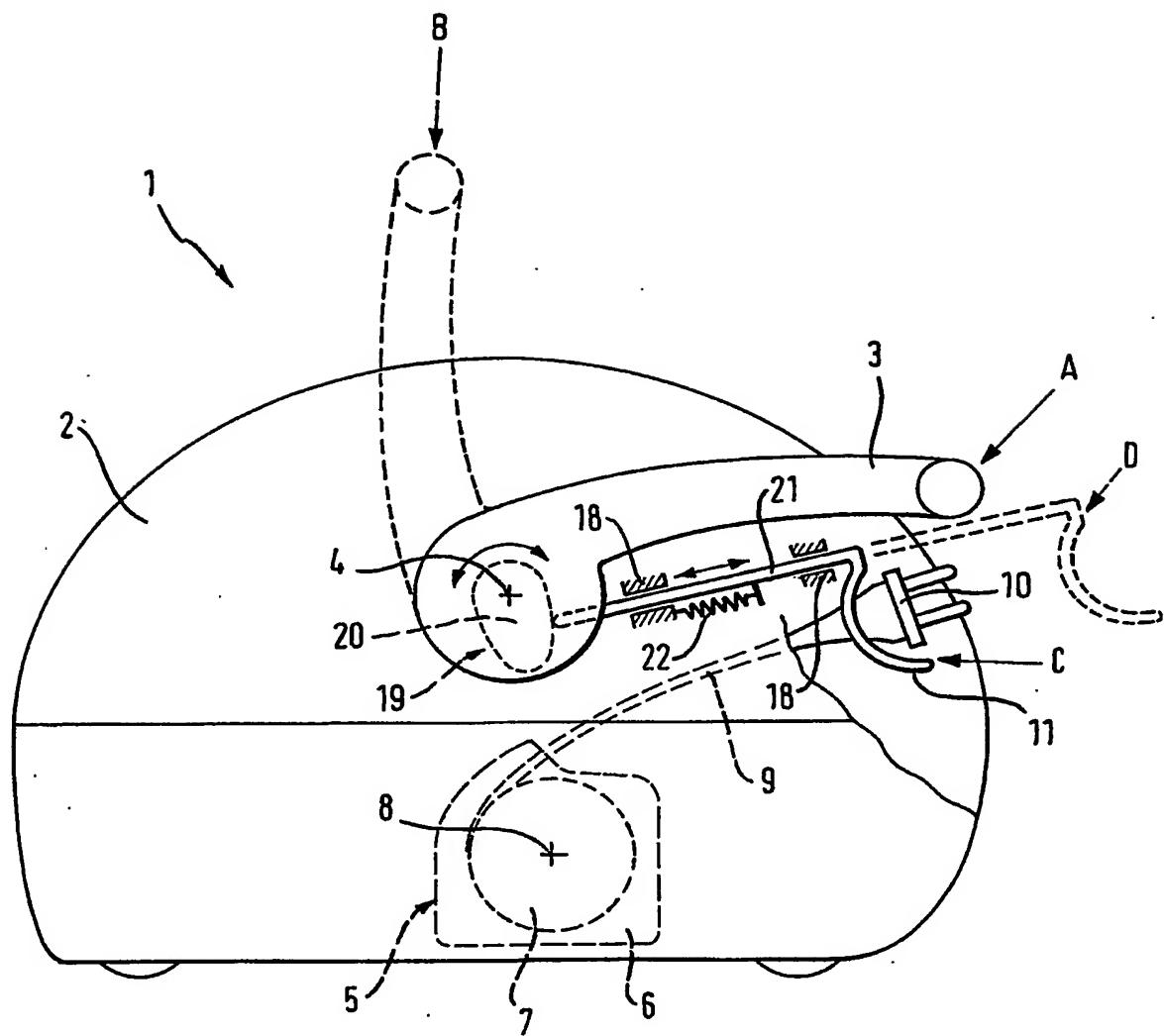
2 / 7

Fig. 2



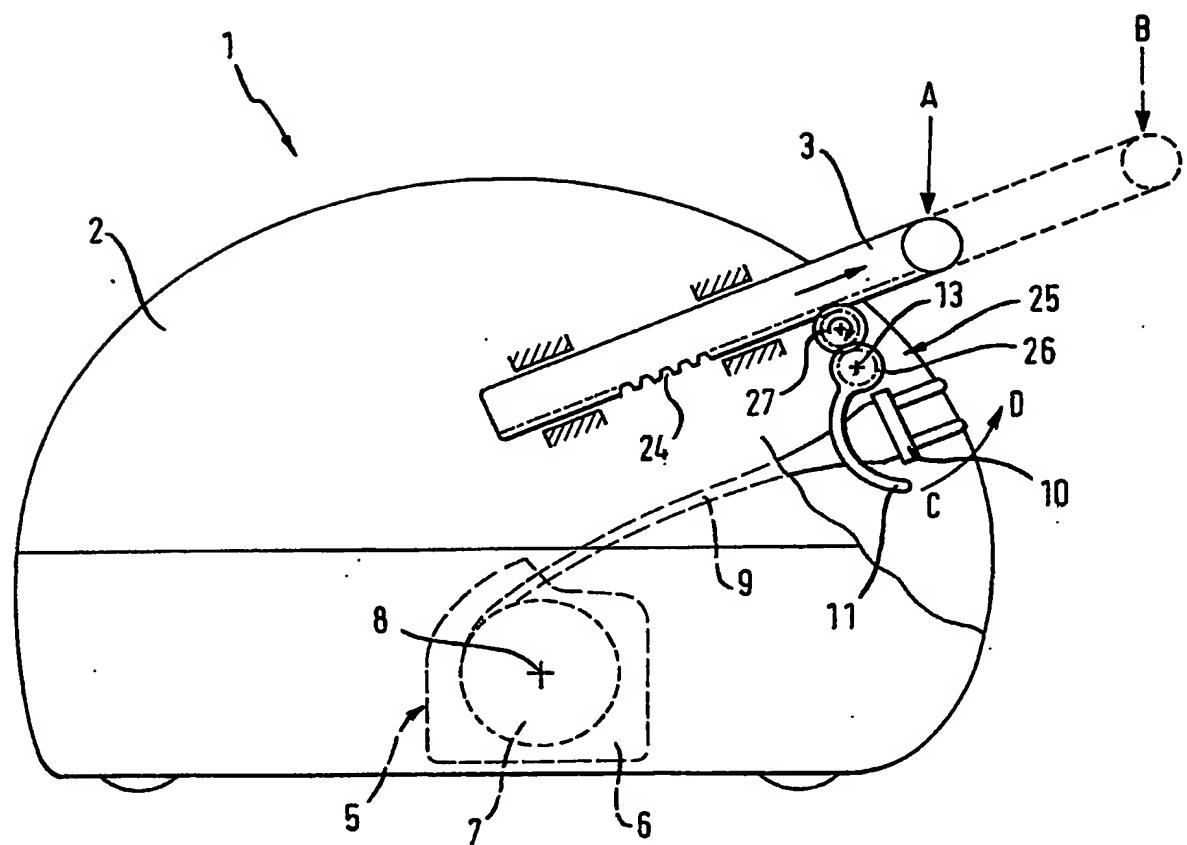
3 / 7

Fig. 3



4 / 7

Fig. 4



5 / 7

Fig. 5

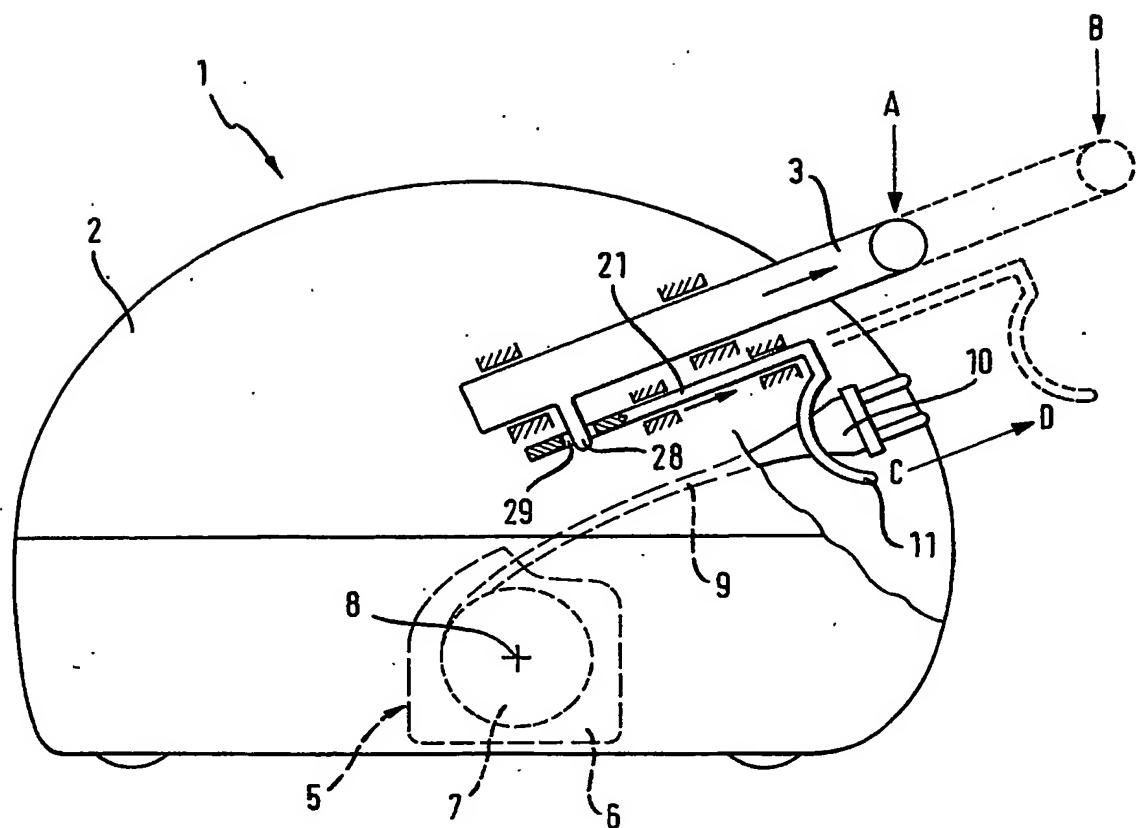
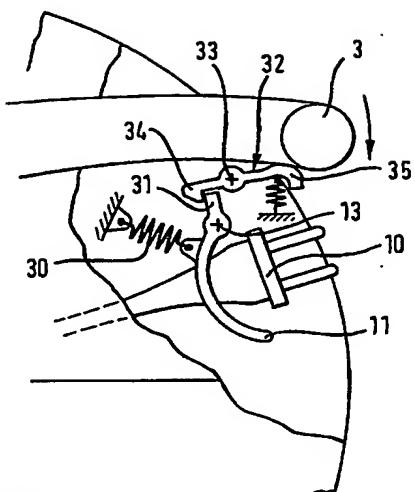
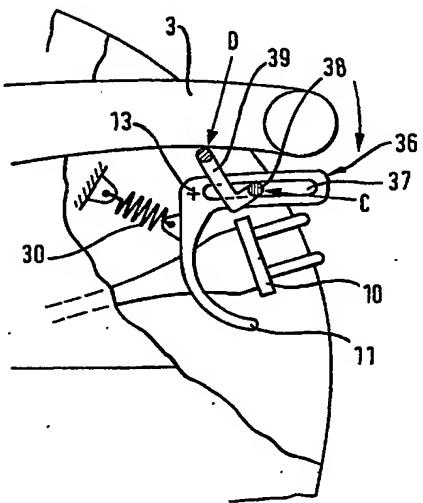


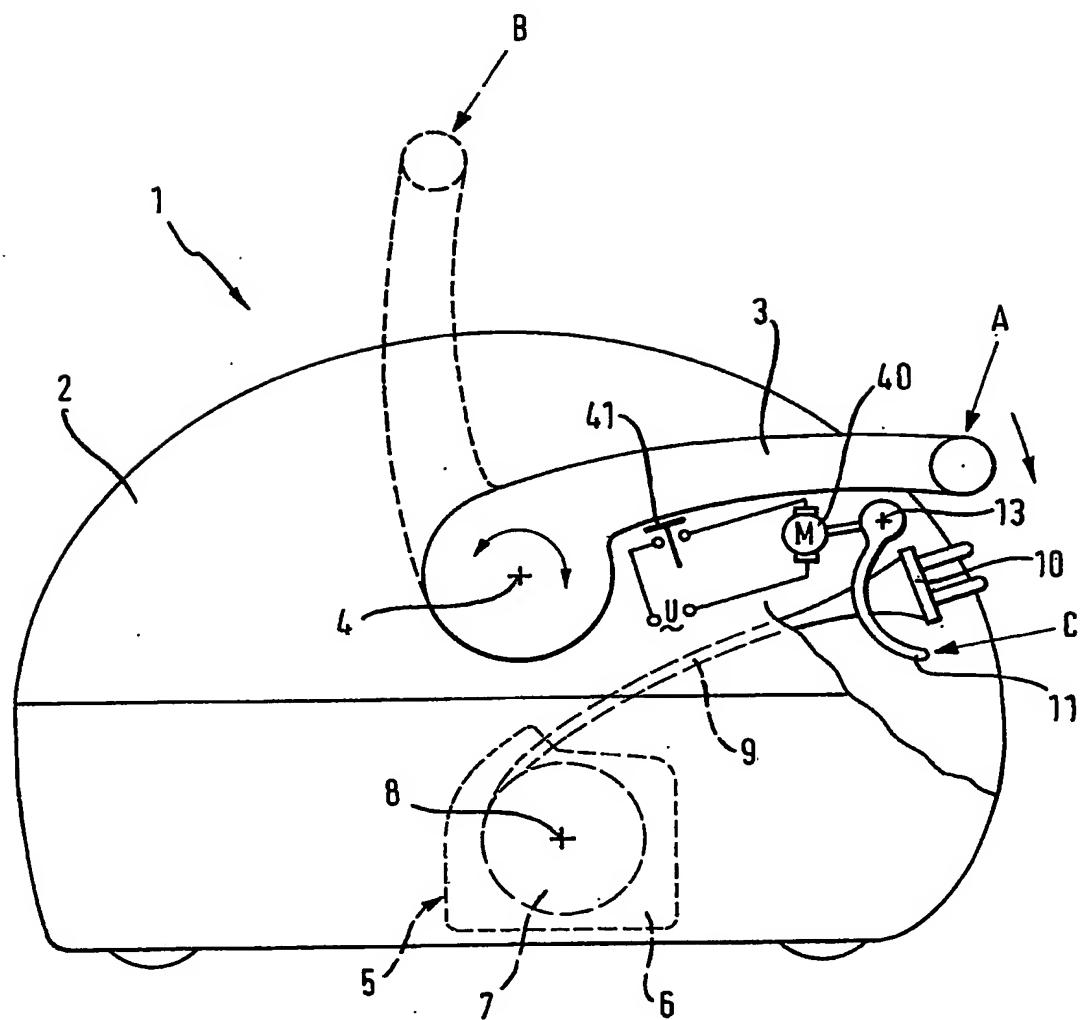
Fig. 6a

6 / 7

**Fig. 6b**

7 / 7

Fig. 7



INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International Application No
PCT/EP 03/14258

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER

IPC 7 A47L9/26

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)
IPC 7 A47L

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Electronic data base consulted during the International search (name of data base and, where practical, search terms used)

EPO-Internal, WPI Data, PAJ

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category *	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	US 3 999 640 A (PERSSON GUNNAR INGEMAR) 28 December 1976 (1976-12-28) cited in the application column 1, line 59 -column 3, line 29; figures 1,2 -----	1-13
A	PATENT ABSTRACTS OF JAPAN vol. 017, no. 647 (C-1135), 2 December 1993 (1993-12-02) & JP 05 207945 A (MATSUSHITA ELECTRIC IND CO LTD), 20 August 1993 (1993-08-20) abstract; figure 2 -----	1-13
A	US 5 937 476 A (KIM SUK-KOO) 17 August 1999 (1999-08-17) column 2, line 10 - line 49; figures 2,4-6 -----	1-13

Further documents are listed in the continuation of box C.

Patent family members are listed in annex.

* Special categories of cited documents :

- "A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance
- "E" earlier document but published on or after the International filing date
- "L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)
- "O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means
- "P" document published prior to the International filing date but later than the priority date claimed

- "T" later document published after the International filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention
- "X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone
- "Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art
- "&" document member of the same patent family

Date of the actual completion of the International search

15 April 2004

Date of mailing of the International search report

27/04/2004

Name and mailing address of the ISA

European Patent Office, P.B. 5818 Patentlaan 2
NL - 2280 HV Rijswijk
Tel. (+31-70) 340-2040, Fax: 31.651.600.000
Fax: (+31-70) 340-3016

Authorized officer

Lopez Vega, J

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

Information on patent family members

International Application No

PCT/EP 03/14258

Patent document cited in search report		Publication date	Patent family member(s)		Publication date
US 3999640	A	28-12-1976	SE	389263 B	01-11-1976
			CA	1049991 A1	06-03-1979
			DE	2612627 A1	07-10-1976
			FR	2305158 A1	22-10-1976
			GB	1478005 A	29-06-1977
			JP	1257474 C	29-03-1985
			JP	51119174 A	19-10-1976
			JP	59035617 B	29-08-1984
			NL	7603199 A ,B,	28-09-1976
			SE	7503537 A	27-09-1976
JP 05207945	A	20-08-1993	NONE		
US 5937476	A	17-08-1999	GB	2323774 A	07-10-1998
			JP	10276948 A	20-10-1998

INTERNATIONALES RECHERCHENBERICHT

Internationales Aktenzeichen

PCT/EP 03/14258

A. KLASIFIZIERUNG DES ANMELDUNGSGEGENSTANDES
IPK 7 A47L9/26

Nach der Internationalen Patentklassifikation (IPK) oder nach der nationalen Klassifikation und der IPK

B. RECHERCHIERTE GEBIETE

Recherchierte Mindestpräfertstoff (Klassifikationssystem und Klassifikationssymbole)
IPK 7 A47L

Recherchierte aber nicht zum Mindestpräfertstoff gehörende Veröffentlichungen, soweit diese unter die recherchierten Gebiete fallen

Während der internationalen Recherche konsultierte elektronische Datenbank (Name der Datenbank und evtl. verwendete Suchbegriffe)

EPO-Internal, WPI Data, PAJ

C. ALS WESENTLICH ANGESEHENE UNTERLAGEN

Kategorie*	Bezeichnung der Veröffentlichung, soweit erforderlich unter Angabe der in Betracht kommenden Teile	Betr. Anspruch Nr.
A	US 3 999 640 A (PERSSON GUNNAR INGEMAR) 28. Dezember 1976 (1976-12-28) in der Anmeldung erwähnt Spalte 1, Zeile 59 - Spalte 3, Zeile 29; Abbildungen 1,2 ---	1-13
A	PATENT ABSTRACTS OF JAPAN vol. 017, no. 647 (C-1135), 2. Dezember 1993 (1993-12-02) & JP 05 207945 A (MATSUSHITA ELECTRIC IND CO LTD), 20. August 1993 (1993-08-20) Zusammenfassung; Abbildung 2 ---	1-13
A	US 5 937 476 A (KIM SUK-KOO) 17. August 1999 (1999-08-17) Spalte 2, Zeile 10 - Zeile 49; Abbildungen 2,4-6 ----	1-13

Weitere Veröffentlichungen sind der Fortsetzung von Feld C zu entnehmen

Siehe Anhang Patentfamilie

* Besondere Kategorien von angegebenen Veröffentlichungen :

A Veröffentlichung, die den allgemeinen Stand der Technik definiert, aber nicht als besonders bedeutsam anzusehen ist

E älteres Dokument, das jedoch erst am oder nach dem internationalen Anmeldeatum veröffentlicht worden ist

L Veröffentlichung, die geeignet ist, einen Prioritätsanspruch zweifelhaft erscheinen zu lassen, oder durch die das Veröffentlichungsdatum einer anderen im Recherchenbericht genannten Veröffentlichung belegt werden soll oder die aus einem anderen besonderen Grund angegeben ist (wie ausgeführt)

O Veröffentlichung, die sich auf eine mündliche Offenbarung, eine Benutzung, eine Ausstellung oder andere Maßnahmen bezieht

P Veröffentlichung, die vor dem internationalen Anmeldeatum, aber nach dem beanspruchten Prioritätsdatum veröffentlicht worden ist

T Spätere Veröffentlichung, die nach dem internationalen Anmeldeatum oder dem Prioritätsdatum veröffentlicht worden ist und mit der Anmeldung nicht kollidiert, sondern nur zum Verständnis des der Erfindung zugrundeliegenden Prinzips oder der ihr zugrundeliegenden Theorie angegeben ist

X Veröffentlichung von besonderer Bedeutung; die beanspruchte Erfindung kann allein aufgrund dieser Veröffentlichung nicht als neu oder auf erfinderischer Tätigkeit beruhend betrachtet werden

Y Veröffentlichung von besonderer Bedeutung; die beanspruchte Erfindung kann nicht als auf erfinderischer Tätigkeit beruhend betrachtet werden, wenn die Veröffentlichung mit einer oder mehreren anderen Veröffentlichungen dieser Kategorie in Verbindung gebracht wird und diese Verbindung für einen Fachmann nahelegend ist..

& Veröffentlichung, die Mitglied derselben Patentfamilie ist

Datum des Abschlusses der Internationalen Recherche

Absendedatum des Internationalen Recherchenberichts

15. April 2004

27/04/2004

Name und Postanschrift der Internationalen Recherchenbehörde
Europäisches Patentamt, P.B. 5818 Patentlaan 2
NL - 2280 HV Rijswijk
Tel (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl,
Fax (+31-70) 340-3016

Bevollmächtigter Bediensteter

Lopez Vega, J

INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

Angaben zu Veröffentlichungen, die zur selben Patentfamilie gehören

Internationales Aktenzeichen

PCT/EP 03/14258

Im Recherchenbericht angeführtes Patentdokument		Datum der Veröffentlichung		Mitglied(er) der Patentfamilie		Datum der Veröffentlichung
US 3999640	A	28-12-1976	SE CA DE FR GB JP JP JP NL SE	389263 B 1049991 A1 2612627 A1 2305158 A1 1478005 A 1257474 C 51119174 A 59035617 B 7603199 A ,B , 7503537 A		01-11-1976 06-03-1979 07-10-1976 22-10-1976 29-06-1977 29-03-1985 19-10-1976 29-08-1984 28-09-1976 27-09-1976
JP 05207945	A	20-08-1993		KEINE		
US 5937476	A	17-08-1999	GB JP	2323774 A 10276948 A		07-10-1998 20-10-1998